

12. November 2019

Erstes Treffen der kompletten Gruppe. Die Grundlagen des Roboters wurden zusammengebaut und ein erstes Testprogramm geschrieben. Das Treffen dauerte von 16 Uhr bis circa 19 Uhr.

16. November 2019

Marcel und Tizian haben sich heute in der UB getroffen. Der Roboter wurde weiter gebaut und die finale Version ist schon in Aussicht. Außerdem wurden schon einige Experimente mit Programmcode gemacht und der Drucksensor wurde getestet. Das Treffen ging von 9 Uhr bis 14 Uhr.

Belegung der Ports für die Sensoren

Port 1	Links Licht
Port 2	Rechts Licht
Port 3	Touchsensor
Port 4	Ultraschall
Port A	Motor Links
Port C	Motor Rechts

19. November 2019

Treffen ab 16 Uhr zum Betrachten der Teststrecke, weitere Optimierungen am Roboter, erste Codesnippets und Diskussion über das weitere Vorgehen. Außerdem haben wir uns mit dem PID-Controller befasst und uns ein Konstrukt zum Transport des Balles ausgedacht. Das Treffen ging bis 18 Uhr.